

#2
5-7-02
DRS

IN THE U.S. PATENT AND TRADEMARK OFFICE

JCC872 U.S. PRO
10/084140
02/28/02

Applicant: HATANAKA, Kaoru et al

Application No.: Group:

Filed: February 28, 2002 Examiner:

For: CONTROL UNIT FOR MOTOR-ASSISTED BICYCLE

L E T T E R

Honorable Commissioner of Patents
and Trademarks
Washington, D.C. 20231

February 28, 2002
0505-0943P

Sir:

Under the provisions of 35 USC 119 and 37 CFR 1.55(a), the applicant hereby claims the right of priority based on the following application(s):

<u>Country</u>	<u>Application No.</u>	<u>Filed</u>
JAPAN	2001-055399	02/28/01
JAPAN	2001-055400	02/28/01
JAPAN	2001-055401	02/28/01
JAPAN	2001-055402	02/28/01

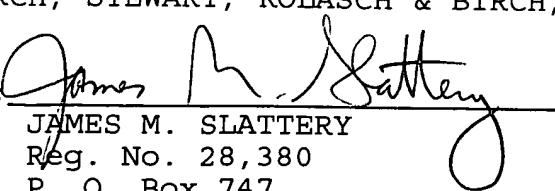
A certified copy of the above-noted application(s) is(are) attached hereto.

If necessary, the Commissioner is hereby authorized in this, concurrent, and future replies, to charge payment or credit any overpayment to Deposit Account No. 02-2448 for any additional fees required under 37 C.F.R. 1.16 or under 37 C.F.R. 1.17; particularly, extension of time fees.

Respectfully submitted,

BIRCH, STEWART, KOLASCH & BIRCH, LLP

By:


JAMES M. SLATTERY
Reg. No. 28,380
P. O. Box 747
Falls Church, Virginia 22040-0747

Attachment
(703) 205-8000
/nv

日本国特許庁
JAPAN PATENT OFFICE

OSOS-0943P
HATANAKA Kaoru et al.
February 28, 2002
BSKB, LLP
(703) 205-8000
1 of 4

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office

出願年月日
Date of Application:

2001年 2月 28日

出願番号
Application Number:

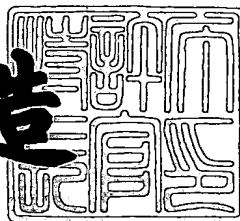
特願2001-055399

出願人
Applicant(s):

本田技研工業株式会社

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

及川耕造



出証番号 出証特2001-310

【書類名】 特許願

【整理番号】 H101027101

【提出日】 平成13年 2月28日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 B60K 9/00

B62M 23/02

B60L 15/20

H02P 7/00

【発明者】

【住所又は居所】 埼玉県和光市中央一丁目4番1号 株式会社 本田技術
研究所内

【氏名】 畑中 薫

【発明者】

【住所又は居所】 埼玉県和光市中央一丁目4番1号 株式会社 本田技術
研究所内

【氏名】 古田 慎司

【特許出願人】

【識別番号】 000005326

【氏名又は名称】 本田技研工業株式会社

【代理人】

【識別番号】 100084870

【弁理士】

【氏名又は名称】 田中 香樹

【選任した代理人】

【識別番号】 100079289

【弁理士】

【氏名又は名称】 平木 道人

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 058333

特2001-055399

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【ブルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 電動補助自転車の制御装置

【特許請求の範囲】

【請求項1】 人力による駆動力を後輪に伝達するための人力駆動系と、モータによる駆動力を後輪に伝達するモータ駆動系とを備えた電動補助自転車の制御装置において、

車両の実走行抵抗を検出する走行抵抗検出手段と、
前記実走行抵抗に応じた駆動力を前記モータ駆動系で発生させる制御手段とを
具備したことを特徴とする電動補助自転車の制御装置。

【請求項2】 予定期間の車速変化量を検出する車速変化量検出手段と、
前記予定期間中に与えられた前記人力による駆動力およびモータによる駆動力
の総駆動力を検出する駆動力算出手段とを具備し、
前記実走行抵抗が、前記総駆動力に対する車速変化量の関数として算出される
ことを特徴とする請求項1記載の電動補助自転車の制御装置。

【請求項3】 車両の実走行抵抗が車両の平地走行時抵抗と略一致するよう
に前記モータ駆動系で発生させる駆動力が制御されることを特徴とする請求項1
または請求項2記載の電動補助自転車の制御装置。

【請求項4】 前記平地走行時抵抗が、通常の自転車の平地走行時抵抗に設
定されることを特徴とする請求項3記載の電動補助自転車の制御装置。

【請求項5】 走行路面の傾斜に変化が生じたことを判断する路面傾斜判断
手段を具備し、走行路面が上り傾斜に変化したと判断されたときに前記モータ駆
動系で発生させる駆動力を予定期間低減させ、走行路面が下り傾斜に変化したと
判断されたときには、前記モータ駆動系で発生させる駆動力を予定期間増大させ
るように制御されることを特徴とする請求項1～請求項4のいずれかに記載の電
動補助自転車の制御装置。

【請求項6】 前記路面傾斜判断手段が、前記実走行抵抗と予定の平地走行
抵抗との比の値に基づいて、該比の値が予定値より大きいときは上り坂、該比の
値が予定値より小さいときは下り坂であるとそれぞれ判断する手段を有すること
を特徴とする請求項5記載の電動補助自転車の制御装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、電動補助自転車の制御装置に関し、特に、電動補助装置を備えない自転車（以下、「通常の自転車」と呼ぶ）と同様の走行感覚で運転できるようにするのに好適な電動補助自転車の制御装置に関する。

【0002】

【従来の技術】

人力でペダルに加えられた力つまり踏力を後輪に伝達するための人力駆動系と、踏力に応じて人力駆動系に補助動力を付加させることができるモータ駆動系とを備えた電動補助自転車が知られている。この電動補助自転車は踏力とペダル回転数とに応じたモータ出力で人力を補助するよう構成されていて、踏力が大きくなるとモータ出力が大きくなつて人力は軽減される。すなわち、モータ出力は踏力比例出力である。

【0003】

また、電動補助自転車と通常の自転車との重量差分を補助できるようにモータ出力を発生させることが考えられる。例えば、特開平8-127386号公報には、通常の自転車との重量差分をモータで補助するようにして、手押し走行時の人への負担を軽減するようにした電動補助自転車が提案されている。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】

上述のように、従来の電動補助自転車は、モータ出力が踏力比例出力であるため、ペダル回転に追従して周期的に大小変化する踏力に対して、この周期的な変化を增幅する方向に補助動力が与えられる。したがつて、補助動力によって人の負担は軽減できるが、車速は周期的に変動する傾向がある。

【0005】

一方、上記公報に記載されたように踏力を考慮せずに自転車の重量差分を補助動力でまかなうようにすれば、車速の周期的な変動は発生しない。しかし、従来は、乗車走行時にも踏力を考慮しないで補助動力を与えるようなことは考えられ

ておらず、単に、手押し走行時の部分的な利用に限定されていた。したがって、傾斜路面の走行までも考慮にいれると、傾斜センサ等、他の補助制御手段が必要であった。

【0006】

本発明の目的は、上記課題に鑑み、踏力の周期的な変動を増幅させることなく、傾斜路面や平坦路のいずれにおいても通常の自転車と変わらない走行感覚で運転できる電動補助自転車の制御装置を提供することにある。

【0007】

【課題を解決するための手段】

前記目的を達成するために、本発明は、人力による駆動力を後輪に伝達するための人力駆動系と、モータによる駆動力を後輪に伝達するモータ駆動系とを備えた電動補助自転車の制御装置において、実走行抵抗に応じた駆動力をモータ駆動系で発生させる制御手段を具備した点に第1の特徴がある。

【0008】

第1の特徴によれば、走行時に実際に電動自転車が受ける抵抗（実走行抵抗）を減少させるようにモータによる駆動力が発生させられる。したがって、周期的に大小変化する踏力に追従して補助動力を発生させるものよりも車速の変動を小さくすることができるし、路面の傾斜によって生じる走行抵抗の変化にも的確に対応して駆動力発生させることができる。

【0009】

また、本発明は、前記実走行抵抗が、予定期間中に与えられた人力による駆動力およびモータによる駆動力の総駆動力に対する車速変化量の関数として算出される点に第2の特徴がある。第2の特徴によれば、車両の運転状態に応じて精度よく補助動力を与えることができる。

【0010】

また、本発明は、車両の実走行抵抗が車両の平地走行時抵抗と略一致するよう前記モータ駆動系で発生させる駆動力が制御される点に第3の特徴がある。実走行抵抗が平地走行時と同じになるように補助動力が与えられるので、路面の傾斜にかかわらず、いつも平坦地を走行しているのと変わらない感覚で運転するこ

とができる。

【0011】

また、本発明は、前記平地走行時抵抗が、通常の自転車の平地走行時抵抗に設定される点に第4の特徴がある。第4の特徴によれば、電動補助自転車を、電動補助装置を有しない自転車（通常の自転車）と同じ感覚で軽快に運転することができる。

【0012】

さらに、本発明は、走行路面の傾斜に変化が生じたことを判断する路面傾斜判断手段を具備し、走行路面が上り傾斜に変化したと判断されたときに前記モータ駆動系で発生させる駆動力を予定期間低減させ、走行路面が下り傾斜に変化したと判断されたときには、前記モータ駆動系で発生させる駆動力を予定期間増大させるように制御される点に第5の特徴がある。

【0013】

第5の特徴によれば、路面が上り坂または下り坂になった時点で予定期間走行抵抗が増大または低減する。これにより運転者は路面の傾斜変化を実感して運転することができる。

【0014】

また、さらに本発明は、前記路面傾斜判断手段が、前記実走行抵抗と予定の平地走行抵抗との比の値に基づいて、該比の値が予定値より大きいときは上り坂、該比の値が予定値より小さいときは下り坂であるとそれぞれ判断する手段を有する点に第6の特徴がある。第6の特徴によれば、傾斜センサを設けることなく、実走行抵抗検出手段により路面の傾斜を判断することができる。

【0015】

【発明の実施の形態】

以下、図面を参照して本発明の一実施形態を説明する。図2は、本発明の一実施形態に係る制御装置を有する電動補助自転車の側面図である。電動補助自転車の車体フレーム1は、車体前方に位置するヘッドパイプ2と、ヘッドパイプ2から後下がりに延びるダウンパイプ3と、ダウンパイプ3に連結されて後方に延びるリヤフォーク4と、ダウンパイプ3の最下端から上方に立ち上がるシートポス

ト5とを備える。

【0016】

ヘッドパイプ2にはフロントフォーク6が回動自在に支持される。フロントフォーク6の下端には前輪7が軸支され、フロントフォーク6の上端には操向ハンドル8が取り付けられる。操向ハンドル8には、ブレーキレバー9が設けられ、ブレーキレバー9から引き出されるケーブル10は、フロントフォーク6に固定された前輪ブレーキ11に連結される。同様に後輪ブレーキ用のブレーキレバーも操向ハンドル8に設けられるが、図示は省略している。また、ブレーキレバー9には、このブレーキレバー9が操作されたことを感知するブレーキセンサ（図示せず）が設けられる。

【0017】

シートポスト5の上端に連結される左右一対のステー12は後下がりに延び、下端近傍でリヤフォーク4と結合される。リヤフォーク4とステー12とが結合されてなる部材には後輪13が支持され、さらに前記部材に支持されて後輪13のハブと同軸上に補助動力源としてのモータ14が設けられる。モータ14としては、高トルクかつ低フリクションである三相ブラシレスモータが好ましい。このモータ14の具体的な構造や制御に関しては後述する。

【0018】

シートポスト5には、上端にシート15を備えた支持軸16が、シート15の高さを調整可能なように装着される。シート15の下方でシートポスト5と後輪13との間にはモータ14に電力を供給するバッテリ17が設けられる。バッテリ17は、シートポスト5に固着されるブラケット18に保持される。ブラケット18には給電部19が設けられ、この給電部19は、図示しない電線でモータ14に結合されるとともに、バッテリ17の電極に接続される。バッテリ17の上部は、バンド20とバックル金具21とからなる締結具でシートポスト5に支持される。

【0019】

前記ダウンパイプ3とシートポスト5との交差部には、車体の左右に延びるクランク軸22が支持され、クランク軸22には、クランク23を介してペダル2

4が結合される。クランク軸22には図示しない踏力センサを介して駆動スプロケット25が連結され、ペダル24に加えられた踏力は踏力センサを介して駆動スプロケット25に伝達される。駆動スプロケット25と後輪13のハブに設けられた従動スプロケット26間にチェーン27が掛け渡される。チェーン27の張り側および駆動スプロケット25にはチェーンカバー28が被せられる。クランク軸22には、クランク軸22の回転センサが設けられる（図示せず）。回転センサとしては、自動車用エンジンのクランク軸回転検出に用いられるセンサ等、公知のものを使用できる。

【0020】

続いて、クランク軸22に装着された踏力検出装置を説明する。図17はクランク軸22周辺の断面図であり、図18は図17のA-A矢観図である。ダウンパイプ3に固着された支持パイプ100の両端に螺栓されたキャップ101L, 101Rとクランク軸22に形成された段差との間にはボールベアリング102L, 102Rがそれぞれ嵌挿され、クランク軸22を回転自在に支承する。

【0021】

クランク軸22の左右端には、ボルト103Bに適合するナット103Cでクランク23がそれぞれ固定される（右側のみ図示）。クランク23と支持パイプ100との間にはワンウェイクラッチ104の内輪105が固定される。内輪105の外周には駆動スプロケット25がブッシュ105Aを介して回動自在に支承されている。駆動スプロケット25のスラスト方向の位置はナット106Aとプレート106Bとによって規制されている。

【0022】

駆動スプロケット25には蓋体107が一体的に設けられていて、これら駆動スプロケット25と蓋体107で囲繞された空間には、伝達プレート108が配設されている。伝達プレート108は駆動スプロケット25に対して同軸で、かつクランク軸22を軸とした回転方向では互いに予定量のずれが許容されるよう支持されている。

【0023】

駆動スプロケット25および伝達プレート108にまたがって、複数（ここでは

6個)の窓109が穿設されており、この窓109の内側には圧縮コイルばね110がそれぞれ収容されている。圧縮コイルばね110は駆動スプロケット25および伝達プレート108間で、互いに回転方向のずれが生じたときに、ずれに対する抗力を生ずるように作用する。

【0024】

伝達プレート108のハブの内周にはワンウェイクラッチ104の外輪としてのラチェット歯111が形成されていて、このラチェット歯111は前記内輪105に支持されて放射方向にばね112で付勢されているラチェット爪113と係合する。ワンウェイクラッチ104には防塵のためのカバー114が設けられる。

【0025】

伝達プレート108には、踏力伝達リング124に固着された踏力伝達用の突起部115が係合する係止孔116が設けられる。駆動用スプロケット25には、突起部115を係止孔116に係合可能にするための窓117が設けられていて、突起部115はこの窓117を貫通して、係止孔116に嵌合される。

【0026】

駆動スプロケット25および伝達プレート108にまたがって、前記窓109とは別の小窓が複数(ここでは3個)穿設されており、この小窓の内側には圧縮コイルばね118がそれぞれ収容される。圧縮コイルばね118は伝達プレート108をその回転方向119側に付勢するように配置されている。すなわち、駆動スプロケット25と伝達プレート108との結合部のガタを吸収する方向に作用しており、伝達プレート108の変位が駆動スプロケット25へ良好な応答性で伝達されるように機能する。

【0027】

駆動スプロケット25の、車体寄りつまりダウンパイプ3側には、踏力検知装置のセンサ部分(踏力センサ)47が装着されている。踏力センサ47は駆動スプロケット25に固定された外側リング120と、この外側リング120に対して回転自在に設けられ、磁気回路を形成するためのセンサ本体121とを有する。

【0028】

外側リング120は電気絶縁性を有する材料で形成されており、図示しないボルトで駆動スプロケット25に固定される。外側リング120の、駆動スプロケット25側にはカバー122が設けられ、止めねじ123で外側リング120に固定されている。

【0029】

図19は、センサ本体121の拡大断面図である。前記クランク軸22と同心にコイル125が設けられ、このコイル125の軸方向両側に配置されて、コイル125の外周方向に張り出した一対のコア126A, 126Bが設けられる。また、前記コア126A, 126B間には、環状の第1誘導体127と第2誘導体128が設けられる。第1誘導体127と第2誘導体128とは、踏力伝達リング124から伝達される踏力に応じて互いに円周方向で変位可能であり、この変位によって、コア126A, 126B間における部分での互いの重なり量が変化するように構成される。その結果、コイル125に通電したとき、コア126A, 126Bおよびコアカラー129、ならびに第1誘導体127および第2誘導体128を含む磁気回路の磁束は踏力に応じて変化する。そこで、この磁束の関数であるコイル125のインダクタンス変化を検出して踏力検出することができる。なお、図19において、符号130, 131はセンサ本体121の支持部材、符号132はペアリング、符号133はコイル125から引き出されるリード線である。

【0030】

上記踏力センサは、本出願人による先願（特願平11-251870号（整理番号A99-1026））の明細書にさらに詳細に説明されている。なお、踏力センサは上記構造を有するものに限らず、公知のものを使用することもできる。

【0031】

図3は、モータ14の断面図である。リヤフォーク4の後端およびステー12の下端の接合部から後方に張り出したプレート29には、変速機を組み込んだシリンダ30が軸31で支持される。シリンダ30の外周にはホイールハブ32が嵌合される。ホイールハブ32は内筒および外筒を有する環状体であり、内筒の

内周面がシリンダ30の外周に当接する。ホイールハブ32の側面には、シリンダ30から張り出した連結板33がボルト34によって固定される。ホイールハブ32の外筒の内周にはモータ14のロータ側磁極を構成するネオジウム磁石35が所定間隔をおいて配置される。すなわち外筒は磁石35を保持したロータコアを構成する。

【0032】

ホイールハブ32の内筒の外周には軸受36が嵌合し、この軸受36の外周にはステータ支持板37が嵌合する。ステータ支持板37の外周にはステータ38が配置され、ボルト40によって取り付けられる。ステータ38はロータコアつまりホイールハブ32の外筒と所定の細隙を有するように配置され、このステータ38には、三相コイル39が巻装される。

【0033】

ステータ支持板37の側面には、ホール素子で構成される磁極センサ41が設けられる。磁極センサ41は前記ホイールハブ32から突出して設けられる磁石42が通過するときの磁束変化を感じて、ロータとしてのホイールハブ32の位置信号を出力する。磁極センサ41はモータ14の各相に対応して3カ所に設けられる。

【0034】

また、ステータ支持板37の側面には、磁極センサ41からの位置信号によって前記三相コイル39への通電制御を行うための制御基板43が設けられ、この制御基板43上にはC P UやF E T等の制御素子が装着される。なお、制御基板43は前記磁極センサ41用の取り付け基板と一体化できる。

【0035】

ホイールハブ32の外周には図示しない後輪のリムと連結されるスポーク44が固着される。さらに、ステータ支持板37の、前記制御基板43等が装着された側とは反対側には、ボルト45によってブラケット46が固定され、ブラケット46は前記車体フレームのプレート29に図示しないボルトで結合される。

【0036】

このように、後輪13の軸31と同軸上に配置したステータとロータとからな

る三相ブラシレスモータ14が設けられ、チェーン17と従動スプロケット26とによって伝達される人力に付加される補助動力を発生する。

【0037】

続いて、上記モータ14に対する通電制御つまり出力制御について説明する。図4は、想定走行路における補助動力の発生態様を示す図であり、横軸は時間軸である。ここでは、平坦路から始まり、上り坂および下り坂を経て、再び平坦路を走行する路面を想定する。この想定走行路において、平坦路から徐々に速度を上げ、上り坂にさしかかった後、定速走行する走行パターンを設定する。図中、曲線で示された駆動力は踏力比例で補助動力を発生させた従来の制御に係るものであり、小さい曲線は踏力Taによる駆動力（人力）Phを示し、この曲線と同位相の大きい曲線はモータによる補助動力Pmを示す。この図から理解されるように、人力Phと補助動力Pmとが1対1の比となるように制御する従来方式では、上り坂において補助動力Pmは増大するものの、人力Phも高いレベルにある。

【0038】

これに対して、本実施形態では、平坦路、上り坂および下り坂のいずれの路面においても所定の駆動力つまり軽快車の平地走行抵抗相当の駆動力を人が分担するように制御する。具体的には、走行によって生じる走行抵抗Raのうち、一般に軽快車と呼ばれる、通常の自転車のうちでも比較的重量の小さい車両を平坦路で運転するときの抵抗分のみを人力で負担し、残りをモータ14の出力で補助するようにする。これによって、運転者はどのような路面であっても平坦路を軽快車で走行するときのような感覚で運転できる。図4において、走行時に実際に発生する抵抗Raに対して、補助動力Pmを与えるようにモータトルクを発生させる。この際、 $(Ra - Pm)$ が所定値となるようにモータトルクは決定される。つまり、運転者は軽快車の平地走行抵抗に相当する所定の踏力Taによって自転車を走行させることができる。

【0039】

以下に、上記出力制御をさらに詳細に説明する。但し、上記の内容は、本実施形態における出力制御の基本的概念であり、以下に述べる具体的な制御では、種々の変形も含んでいる。

【0040】

図1は、実走行抵抗に応じてモータ14の出力を制御する制御装置の要部機能ブロック図であり、この機能における演算部および記憶部等はマイクロコンピュータによって実現できる。同図において、踏力検出部51は踏力センサ47の検出信号により踏力Taを検出する。クランク回転数検出部52はクランク回転センサ48の検出信号によりクランク回転数NCRを検出する。人力算出部53は、ペダル24から入力される踏力に比例した駆動力Phを、次式（式1）を使用して算出する。 $Ph = Ta \times NCR \times k_1 \dots$ （式1）。但し、 k_1 は係数である。

【0041】

総駆動力算出部54は人力によって得られる駆動力PhとモータトルクTおよびモータ回転数Nmに基づくモータ出力を加算して総駆動力Pwを算出する。ここで使用されるモータトルクTは前回値つまり前回値メモリ61に格納されている値T-1である。

【0042】

モータ回転数検出部56はモータ回転センサ49の検出信号によりモータ回転数Nmを検出する。車速検出部57は車速センサ50の検出信号により車速Vを検出する。なお、モータ回転センサ49および車速センサ50として前記磁極センサ41を使用できる。

【0043】

車速メモリ58には車速Vの前回検出値V-1が記憶される。車速変化量算出部59は車速Vの前回値V-1と今回値Vとの差△Vを算出する。標準走行抵抗演算部60は車速Vにより通常の自転車の平地走行抵抗Rrをマップ検索する。

【0044】

走行抵抗算出部62は総駆動力Pwおよび車速変化量△Vに基づいて車速V毎のマップを検索して実走行抵抗Raを算出する。実走行抵抗Raを求めるマップは後述する。なお、走行抵抗算出部62では、総駆動力Pwに代えて総駆動力Pwの積算値を用いてもよい。すなわち、総駆動力積算部55を設けて、その出力を使用できる。総駆動力積算部55は、予定期間毎または予定期間毎の総駆動力Pwを積算して積算値P·hを求める。例えば、クランク軸22の1回転中の総駆動

力 P_w の積算値 $P \cdot h$ を求める。

【0045】

補助動力算出部63は実走行抵抗 R_a から通常の自転車の平地走行抵抗 R_r を減算してモータ14による補助動力 P_m を算出する。モータトルク算出部64では、モータ回転数 N_m と補助動力 P_m とに基づいてモータ14に指令するモータトルク T を算出する。モータトルク T は予めモータ回転数 N_m と補助動力 P_m との関数として設定されるマップを検索することによって求める。算出されたモータトルク T はモータ14の制御部に出力されるとともに、前回値メモリ61に格納される。

【0046】

このように、上記制御装置によれば、ペダル24を一漕ぎする間の投入エネルギーに対応する車速変化によって実走行抵抗 R_a が求められ、この実走行抵抗 R_a のうち、通常の自転車の平地走行時の走行抵抗分 R_r を除いた分がモータ14の出力となって人力に付加される。

【0047】

図5は、上記制御装置の要部機能（その2）を示すブロック図である。この制御装置では、路面傾斜判断手段を備え、路面傾斜に応じて補助動力 P_m を増減調整できる。図5において、アシスト車平地走行抵抗算出部65を備え、車速 V に基づいて、予め定めたマップを検索してアシスト車平地走行抵抗 R_1 を算出する。路面傾斜判断部66は、走行抵抗算出部62で算出された実走行抵抗 R_a とアシスト車平地走行抵抗 R_1 に基づき、実走行抵抗 R_a が平地走行抵抗 R_1 より予定以上に大きい場合は、上り坂走行であると判断し、実走行抵抗 R_a が平地走行抵抗 R_1 より予定より小さい場合は、下り坂走行であると判断する。上り坂開始時は、タイマ67を起動し、このタイマ67による計測が終了するまで補助力増大部68を付勢する。一方、下り坂開始時は、タイマ69を起動し、このタイマ69による計測が終了するまで補助動力低減部70を付勢する。

【0048】

補助動力増大部68は補助動力の算出に使用される係数を、補助動力 P_m が増大するように補正し、補助動力低減部70は、補助動力の算出に使用される係数

を、補助動力 P_m が低下するように補正する。補助動力算出部 63 は、補助動力増大部 68 および補助動力低減部 70 から供給される補正された係数に従って、路面傾斜に応じて補正された補助動力 P_m を出力する。

【0049】

図6は、補助動力決定のタイミングを示す図である。同図には、車速V、踏力Ta、モータによる補助動力Pm、並びにこれらの検出・演算タイミングを示す。各センサの検出出力は踏力Taの最小値が検出されたときから、次に踏力Taが最小値になるまでの間に読み込まれる。そして、踏力Taが最小値となったときに、その時点での各センサの検出値をもとに、次回の補助動力Pmの演算を開始する。また、踏力Taが最小値となったときに、車速Vを検出し、前回の車速との差 ΔV を算出する。例えば、タイミング t_1, t_2, t_3 で、補助動力Pmの演算と、車速差($V - V-1$)の演算とを行う。また、タイミング t_1, t_2, t_3 で演算開始された補助動力Pmを得るために通電デューティをタイミング t_1', t_2', t_3' でそれぞれ指示する。

【0050】

図7は、モータ14の出力制御回路図であり、図8は通電タイミングと通電デューティを示す図である。図7において、全波整流器71は3相のステータコイル39に接続されたFET(一般的には個体スイッチング素子)71a, 71b, 71c, 71d, 71e, 71fを有し、このFET 71a～71fはドライバ72によって通電制御される。通電デューティは前記モータトルク算出部64から供給される指示に基づいてデューティ設定部73で設定されドライバ72に入力される。

【0051】

補助動力 P_m を付与する駆動タイミングにおいては、前記デューティ設定部73からドライバ72に通電デューティが供給され、ドライバ72はこの通電デューティに従い、FET 71a～71fを付勢し、バッテリ17から電流を供給する。一方、回生出力を発生させる場合は、前記駆動タイミングから電気角で180度ずれた回生タイミングにおいて、前記デューティ設定部73からドライバ72に通電デューティが供給され、ドライバ72はこの通電デューティに従い、F

E T 7 1 a ~ 7 1 f を付勢する。回生タイミングで F E T 7 1 a ~ 7 1 f が付勢されると、ステータコイル3 9に発生した電流は F E T 7 1 a ~ 7 1 f で整流され、バッテリ1 7に給電される。

【0052】

なお、駆動タイミングか回生タイミングであるかは、モータトルク算出部6 4から供給される要求モータトルクTをもとにトルク判断部7 4で判断される。モータトルクの要求値Tが正であるときは駆動タイミングに通電タイミングを設定し、モータトルクの要求値Tが負であるときは回生タイミングに通電タイミングを設定する。

【0053】

図8において、F E T 7 1 a ~ 7 1 f は通電角を電気角120度に設定して付勢される。同図は、駆動タイミングでの通電タイミングを示し、回生タイミングでは、ハイ側のF E T 7 1 a, 7 1 c, 7 1 eをこの駆動タイミングから電気角で180度ずらせる。

【0054】

図9、図10は、実走行抵抗に応じた補助動力を発生する処理の要部フローチャートである。同図において、ステップS 1では、モータ回転センサ4 9の検出出力に基づいて車速Vを算出する。ステップS 2では、車速Vに基づいて電動補助自転車（以下、「アシスト車」という）の平地走行抵抗R1、および通常の自転車（軽快車）の平地走行抵抗Rrを算出する。例えば、車重量12kgの軽快車を体重55kgの人が運転する場合を標準の平地走行抵抗Rrとし、車重量26kgのアシスト車を体重65kgの人が運転する場合をアシスト車の平地走行抵抗R1とする。

【0055】

これら平地走行抵抗R1、Rrは、予め設定されているマップから検索することができる。図11は、車速Vと平地走行抵抗R1、Rrとの関係についてその一例を示すマップである。同図には、アシスト車の平地走行抵抗R1および通常の自転車の平地走行抵抗Rrを、それぞれ車速Vの関数として示す。このマップに車速Vを適用してアシスト車の平地走行抵抗R1および通常の自転車の平地走行抵

抗 R_r を求めることができる。

【0056】

図9に戻り、ステップS3では、前回検出した車速 $V-1$ と今回検出した車速 V との差($V-V-1$)を算出して車速変化量 ΔV (値が負のときは減速)を求める。ステップS4では、踏力センサ47およびクランク回転センサ48の検出出力により、それぞれ踏力 T_a およびクランク回転数 N_{CR} を検出する。ステップS5では、次式(式2)により、踏力 T_a およびクランク回転数 N_{CR} の関数である踏力比例分の出力つまりモータトルク T_0 を算出する。モータトルク $T_0 = f(T_a, N_{CR}) \dots$ (式2)。

【0057】

ステップS6では、モータ回転センサ49の出力つまりモータ14の回転数 N_m を検出する。ステップS7では、前回のモータトルク $T-1$ を前回値メモリ61から読み出す。ステップS8では、次式(式3)により、総駆動力 P_w つまり人 P_h と補助動力 P_{m-1} との総計を算出する。駆動力 $P_w = (T_a \times N_{CR} \times k_1) + (T-1 \times N_m \times k_2) \dots$ (式3)。ここで、 k_1, k_2 は係数である。

【0058】

ステップS9では、次式(式4)により、駆動力 P_w 、速度変化量 ΔV 、および車速 V の関数である実走行抵抗 R_a を算出する。実走行抵抗 $R_a = f(P_w, \Delta V, V) \dots$ (式5)。この実走行抵抗 R_a の算出は、具体的には、駆動力 P_w 、速度変化量 ΔV および実走行抵抗 R_a の関係マップを複数段階の車速 V 毎(例えば5km/時毎)に準備しておき、このマップを検索して求めることができる。図12は、駆動力 P_w 、速度変化量 ΔV および実走行抵抗 R_a の関係を速度変化量 ΔV をパラメータとしたマップの一例である。同図には、アシスト車の平地走行抵抗 R_1 および通常の自転車の平地走行抵抗 R_r を、それぞれ車速 V の関数として示す。このようなマップを複数段階の車速 V 毎に用意する。上述のように、駆動力 P_w に代えて1サイクルつまりクランク軸22の1回転毎の総駆動力の積算値 $P \cdot h$ を用いてもよい。

【0059】

ステップS10では、路面の傾斜判断つまり上り坂か下り坂かの判断を行う。

この判断は実走行抵抗 R_a とアシスト車の平地走行抵抗 R_1 との比の値によって判断することができる。例えば、比の値(R_a/R_1)が「5」以上では上り坂、「-1」では下り坂、これらの中間の値では平坦地と判断する。

【0060】

上り坂と判断されれば、ステップS11に進み、下り傾斜であることを示すフラグF1をクリアにする。ステップS12では、上り坂を示すフラグF0がセットされているか否かを判別し、これが肯定ならばステップS23(図10)に進む。ステップS12が否定ならばステップS13で係数Kに「1.2」をセットする。係数Kを大きくすることにより、後述のように、補助動力 P_m が小さくなり、上り坂にさしかかったことを運転者に実感させることができる。

【0061】

ステップS14では、カウンタ値nをインクリメントする。ステップS15では、カウンタ値nが「5」になったか否かを判断する。カウンタ値nが「5」になったならばステップS16で該カウンタ値nをクリアにし、フラグF0をクリアにして、ステップS23(図10)の傾斜補正值算出処理(図15, 図16に関して後述)を行う。カウンタ値nが「5」になっていないときは、ステップS24(図10)に進む。

【0062】

一方、下り坂と判断されれば、ステップS17に進み、上り傾斜であることを示すフラグF0をクリアにする。ステップS18では、下り坂を示すフラグF1がセットされているか否かを判別し、これが肯定ならばステップS23(図10)に進む。ステップS18が否定ならば係数Kに「0.8」をセットする。係数Kを小さくすることにより、後述のように、補助動力 P_m が大きくなり、下り坂になったことを運転者に実感させることができる。ステップS20では、カウンタ値mをインクリメントする。ステップS21では、カウンタ値mが「3」になったか否かを判断する。カウンタ値mが「3」になったならばステップS22で該カウンタ値mをクリアにし、フラグF1をクリアにして、ステップS23に進む。カウンタ値mが「3」になっていないときは、ステップS24(図10)に進む。ステップS10で平坦地であると判断されたときは、係数Kやカウンタ値m

、n等の処理を行わず、ステップS24に移行する。

【0063】

図10において、ステップS24では、ブレーキスイッチがオンか否かを判断する。ブレーキスイッチがオンになっていれば、ステップS25で係数Kに定数「1.2」を乗算してステップS26に進む。この係数Kの乗算により後述のように回生出力が大きくなる。ブレーキスイッチがオンでない場合は、ステップS25をスキップしてステップS26に進む。ステップS26では、通常の自転車の平地走行抵抗Rrに係数Kを乗算する。ステップS27では、次式（式6）により、補助動力Pmを算出する。補助動力 $P_m = R_a - R_r \dots$ （式6）。

【0064】

上記式6から理解できるように、補助動力Pmは通常の自転車の平地走行抵抗Rrが大きい場合に小さくなり、この平地走行抵抗Rrが小さい場合に大きくなる。ステップS26で平地走行抵抗Rrに係数Kが乗算されているので、この係数Kによって補助動力Pmは変化する。したがって、上り坂であると判断されて係数Kに「1.2」が設定された場合（ステップS13）、カウンタnが予定値「5」になるまでの期間は補助動力Pmが小さくなつて、運転者は負荷の増大を感じる。一方、下り坂であると判断されて係数Kに「0.8」が設定された場合（ステップS19）、カウンタmが予定値「3」になるまでの期間は補助動力Pmが大きくなつて、運転者は負荷の減少を感じる。

【0065】

また、前記ステップS25で係数Kを大きくした場合には、次の理由で回生出力が増大する。すなわち、ブレーキをかけるような状況では総駆動力Pwは小さく、実走行抵抗Raも負の値になっている。したがって、係数Kを大きくして走行抵抗Rrを大きくすることにより、ステップS27の処理で実走行抵抗Raの負の値は一層大きくなり、回生出力は増大する。こうして、ブレーキ操作時には、モータ14による回生制動により効果的に制動できる。

【0066】

ステップS28では、次式（式7）により補助動力Pmとモータ回転数Nmとの関数であるモータトルクTを算出する。モータトルク $T = f(P_m, N_m) \dots$ （式

7)。

【0067】

なお、モータトルクTを次のように変更してもよい。ステップS29では、モータトルクTに、踏力比例分のモータトルクT₀を加算する。この変更により、走行領域全域で軽快な運転が可能である。

【0068】

ステップS30では、モータ14の通電タイミングを制御する。算出されたモータトルクTが正であればモータ14を制御する前記全波整流器71の制御素子(FET)を駆動時のタイミングで付勢する。一方、算出されたモータトルクTが負であればモータ14を制御する制御素子(FET)を回生のためのタイミングで付勢する。すなわち、駆動時に対して電気角で180度ずれたタイミングを設定する。ステップS31では、通電のデューティをモータトルクTの絶対値に基づいて決定する。

【0069】

ステップS32では、下り坂であって、しかも車速Vが予定の低速(例えば5km/時以下)であるか否かを判断する。この判断が否定の場合は、ステップS33に進んで上記ステップS26, S27の設定をモータ14に出力する。すなわち、下りの押し歩き状態と判断されたような場合は、モータ14の通電制御は行われず、したがって、回生制御出力は発生しない。

【0070】

また、ステップS29は次のように変形できる。図13の変形例において、ステップS34では、平坦地か否かを判断し、平坦地の場合は踏力比例分のモータトルクT₀を加算する(ステップS35)。また、ステップS35に代えてステップS36のようにモータトルクTを踏力比例分のモータトルクT₀で置き換えることができる。これにより、平坦地では、踏力比例による補助動力P_mを得て運転することができる。

【0071】

さらに、ステップS29は次のように変形できる。図14の変形例において、ステップS37では、車速Vが予定の低速(例えば5km/時以下)であるか否

かを判断し、低速であると判断された場合は、踏力比例分のモータトルク T_0 を加算する（ステップ S38）。また、ステップ S38 に代えてステップ S39 のようにモータトルク T を踏力比例分のモータトルク T_0 で置き換える。これにより、例えば、漕ぎ始めには、踏力に比例したモータトルク T により補助動力が得られる。

【0072】

続いて、前記ステップ S23 の具体例を説明する。ステップ S23 では、係数 K を走行路の傾斜に適合するように補正する。まず、上り坂補正の例を示す。図 15 は、上り坂を走行する場合の車速 V に対応する係数 K の値を示す図である。同図(a)は 1 秒間の車速変化量が 3 km/時未満の例、同図(b)は車速変化量が 3 km/時以上の例である。なお、係数 K の初期値は「1.0」とする。図 15 (a)において、漕ぎ始めのように車速 V が低い（例えば 5 km/時以下）場合は、係数 K を小さくして補助動力 P_m を大きくする。そして、車速 V が増大してきた後は、係数 K を初期値に戻す。

【0073】

図 15 (b)において、車速 V が低いとき（例えば、5 km/時、または 10 km/時）は、係数 K を小さくして補助動力 P_m を大きくする。そして、車速 V が増大するに従って、徐々に係数 K を初期値に戻していく。すなわち、加速時は、補助動力 P_m を急には小さくせず、車速 V がある程度（例えば、20 km/時）大きくなるまでは大きい値に維持する。なお、上り坂の走行の補正例は、平坦地の走行にも適用できる。

【0074】

次に下り坂補正の例を示す。図 16 は、下り坂を走行する場合の車速 V に対応する係数 K の値を示す図である。係数 K の初期値は「1.0」である。図 16 において、下り坂で漕ぎ始めたような、車速 V が低い（例えば 15 km/時以下）場合は、係数 K を小さくして回生出力を小さくする。そして、車速 V が増大してきた場合、例えば、15 km/時から 20 km/時の間は、係数 K を車速 V の増大に比例させて大きくし、回生出力を徐々に大きくしていく。さらに車速 V が増大した場合は、車速 V がある程度（例えば、25 km/時）大きくなるまで、係数

Kを急激に（例えば、二次曲線的に）、大きくする。これにより、回生出力は急増し、車速Vが急速に制限される。

【0075】

【発明の効果】

以上の説明から明らかにおり、請求項1～6の発明によれば、踏力の周期的な変化によらないで補助動力を発生させることができるので、車両の速度がきわめて安定になるとともに、路面傾斜に応じて適切な補助動力を与えることができる。

【0076】

特に、請求項2の発明によれば、車両の運転状態から実走行抵抗がそのつど検出されて精度よく補助動力を発生させることができる。また、請求項3、4の発明によれば、車両を平地走行させるときと同様の感覚で運転することができる。

【0077】

請求項5、6の発明によれば、運転者は路面の傾斜変化を実感して運転することができる。特に請求項5の発明によれば、通常の自転車と同様の走行感覚により電動補助自転車を運転することができ、請求項6の発明によれば、傾斜センサを設けることなく、実走行抵抗検出手段により路面の傾斜を判断することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】 本発明の一実施形態に係る制御装置の要部機能ブロック図である

【図2】 本発明の一実施形態に係る制御装置を有する電動補助自転車の側面図である。

【図3】 モータの断面図である。

【図4】 路面状態の変化と駆動力の変化との関係を示す図である。

【図5】 傾斜面開始時に補助動力の制御機能を示すブロック図である。

【図6】 車速および踏力による補助動力決定のタイミングを示すタイミングチャートである。

【図7】 モータの制御回路図である。

【図8】 モータの制御タイミングを示すタイミングチャートである。

【図9】 実走行抵抗に応じた補助動力を発生する処理の要部フローチャート（その1）である。

【図10】 実走行抵抗に応じた補助動力を発生する処理の要部フローチャート（その2）である。

【図11】 車速と平地走行抵抗との関係を示すマップである。

【図12】 車速変化量と駆動力とによって実走行抵抗を検索するマップの一例を示す図である。

【図13】 ステップS29の変形例に係るフローチャートである。

【図14】 ステップS29の別の変形例に係るフローチャートである。

【図15】 補助動力の補正係数と車速との関係を示す図（その1）である

【図16】 補助動力の補正係数と車速との関係を示す図（その2）である

【図17】 踏力検出装置を含む人力駆動部の要部断面図である。

【図18】 図17のA-A矢視図である。

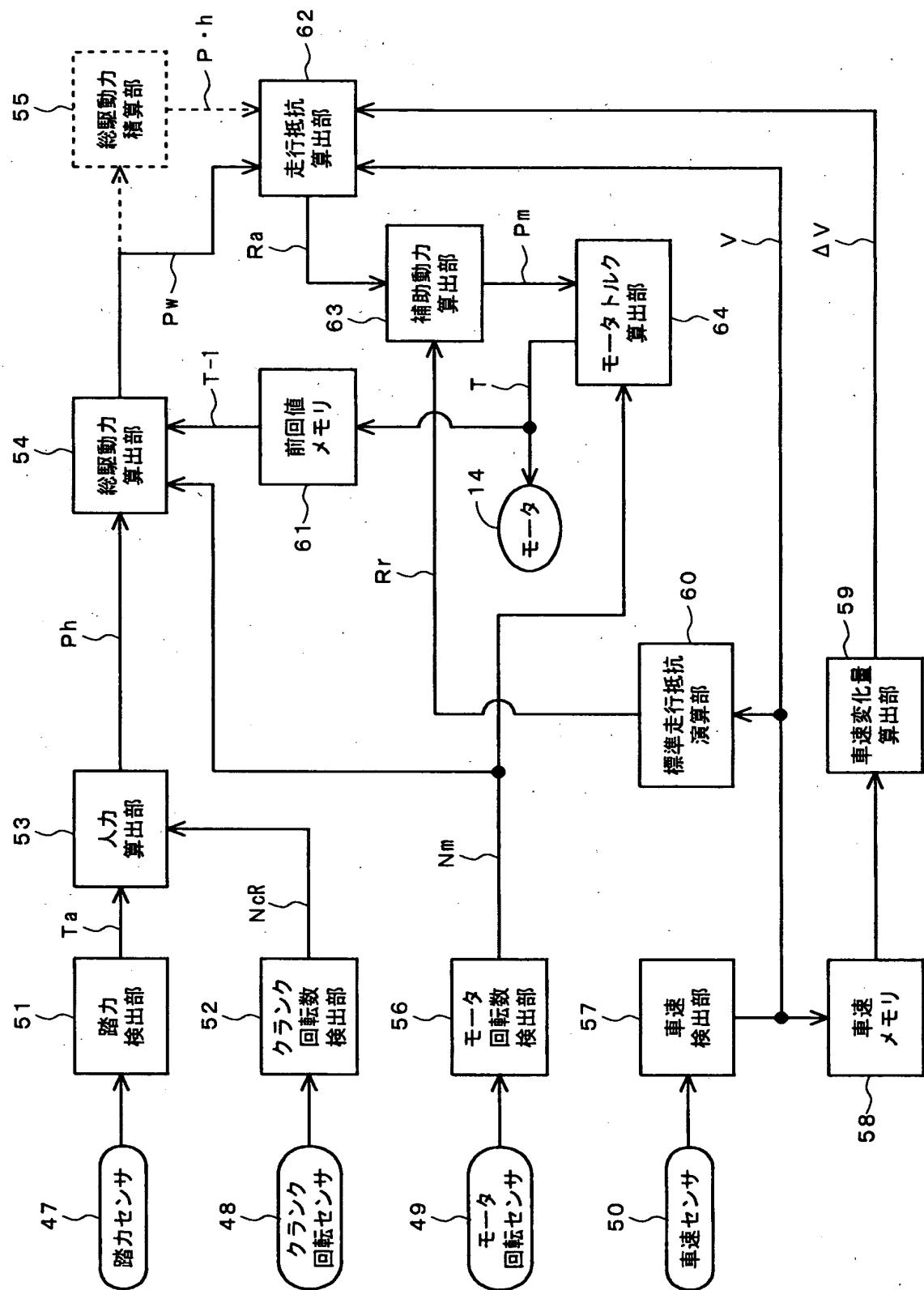
【図19】 踏力検出装置の拡大断面図である。

【符号の説明】

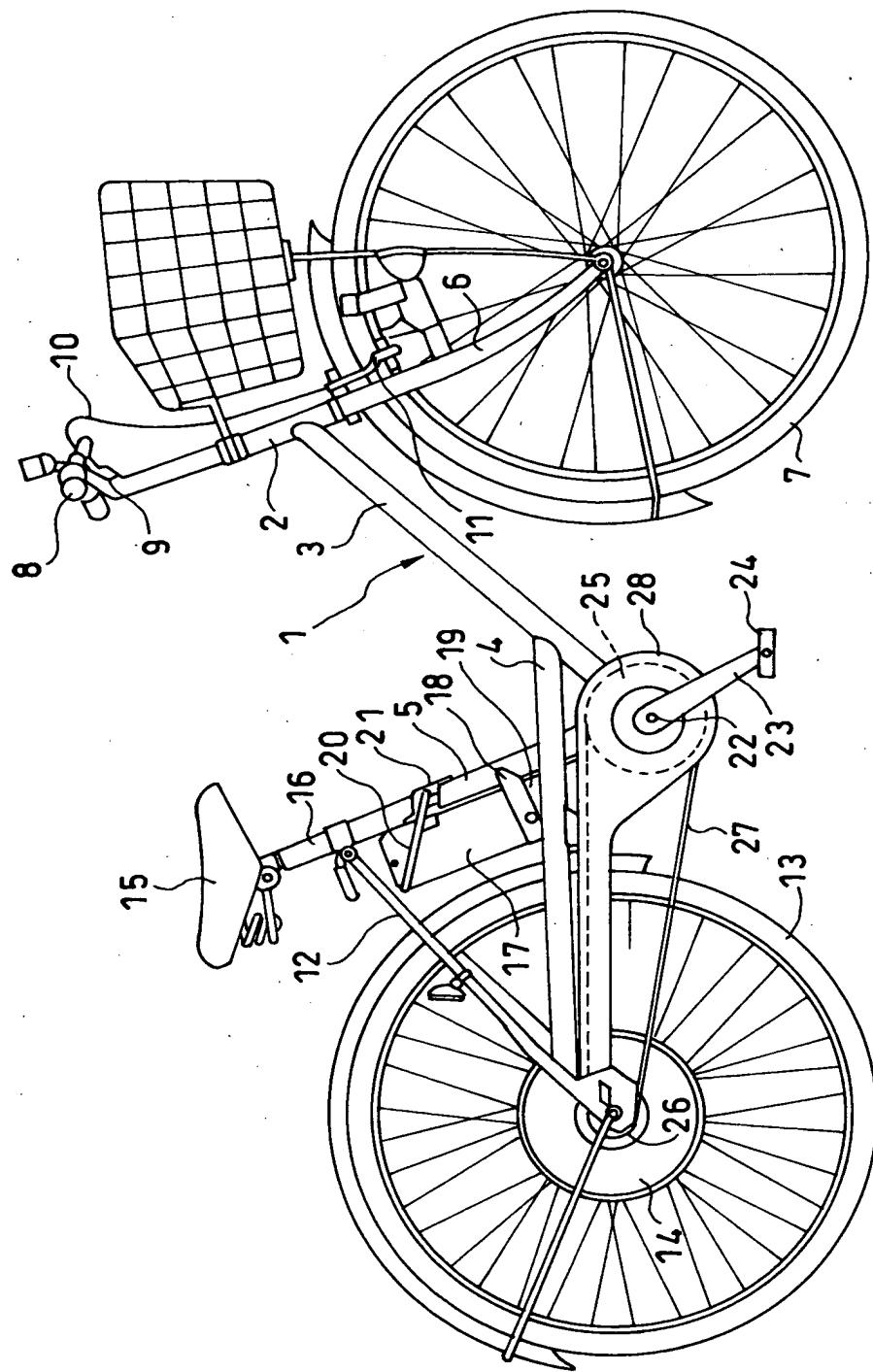
1…車体フレーム、 5…シートポスト、 8…操向ハンドル、 9…ブレーキレバー、 14…モータ、 17…バッテリ、 22…クランク軸、 24…ペダル、 27…チェーン、 32…ホイールハブ、 35…磁石、 37…ステータ支持板、 39…ステータコイル、 41…磁極センサ、 43…基板、 47…踏力センサ、 48…クランク回転センサ、 49…モータ回転センサ、 50…車速センサ、 59…車速変化量算出部、 62…走行抵抗算出部

【書類名】 図面

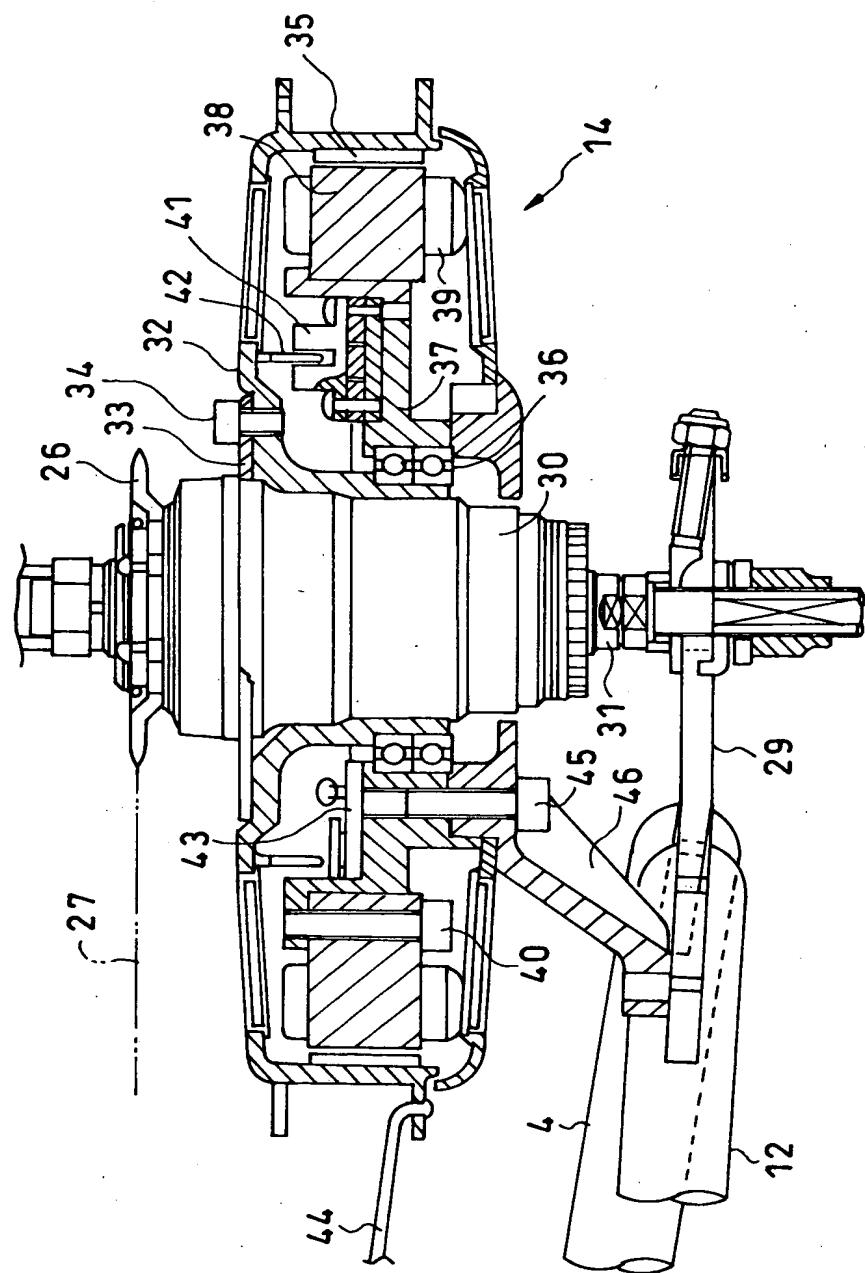
【図1】



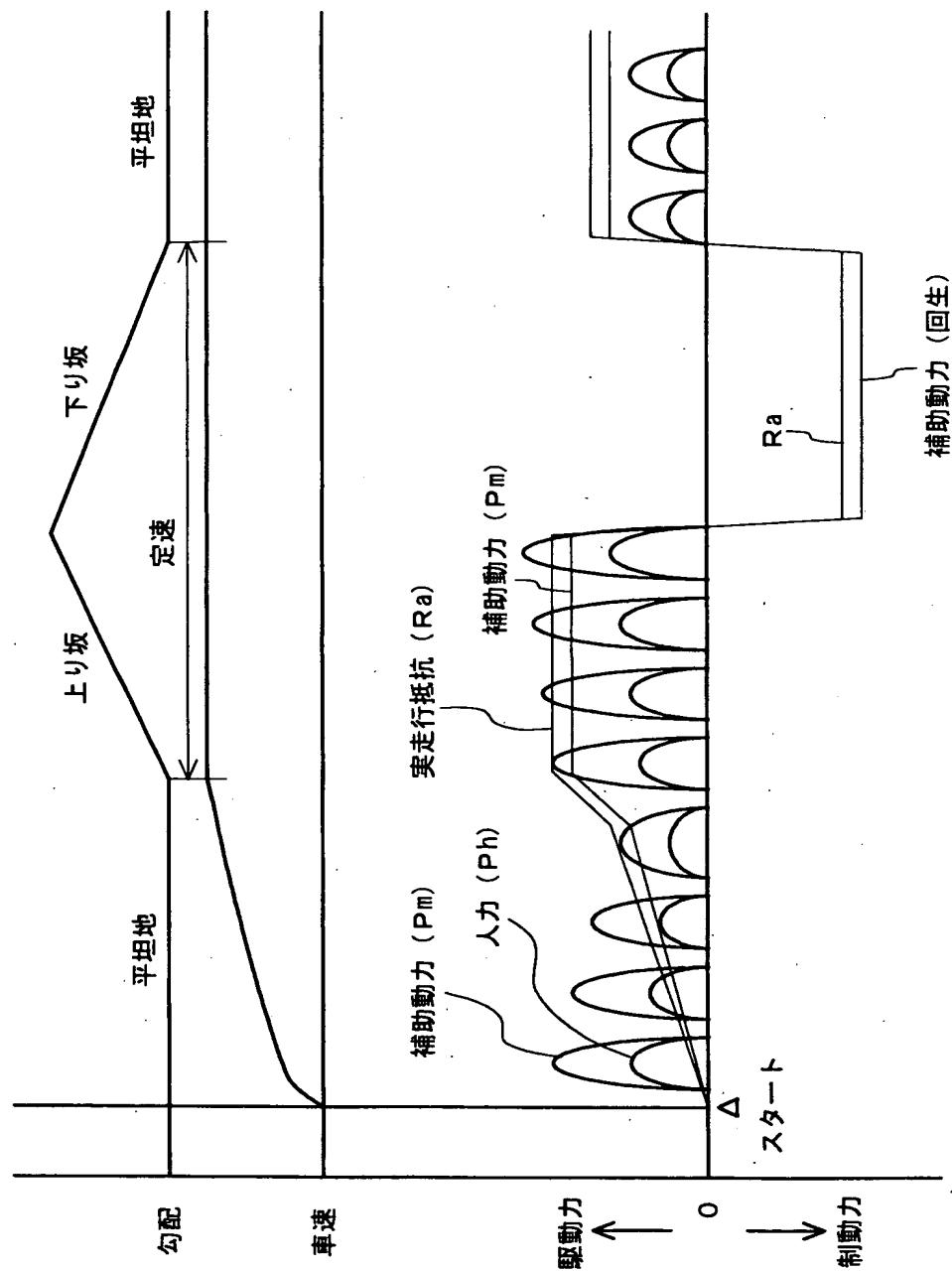
【図2】



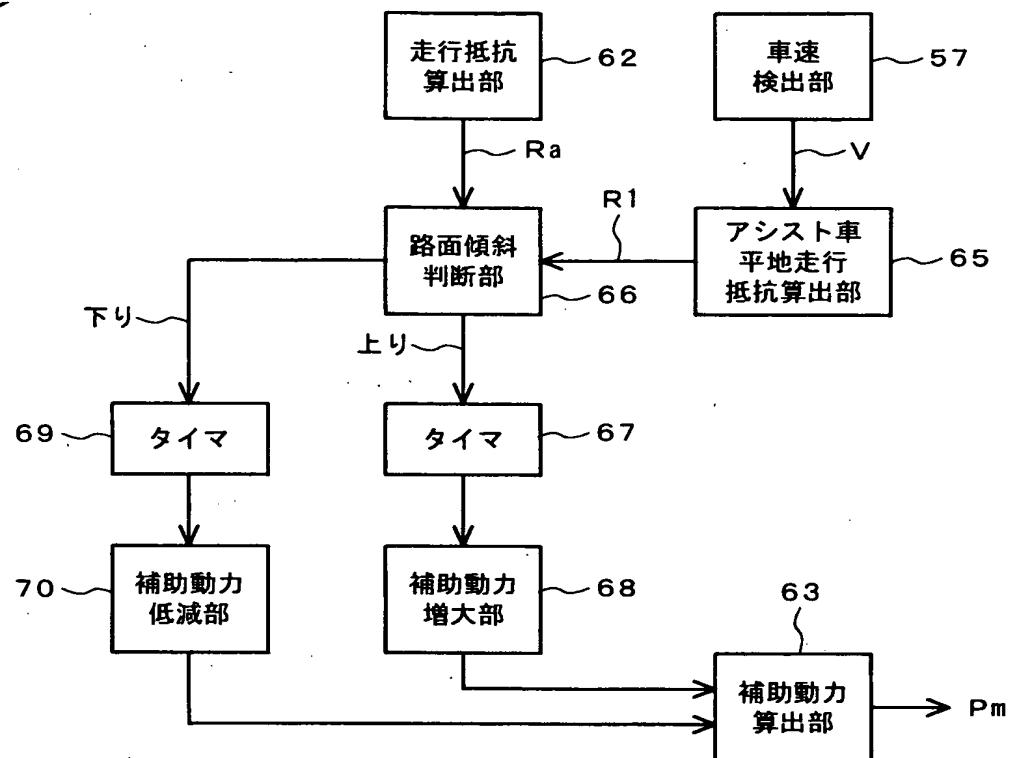
【図3】



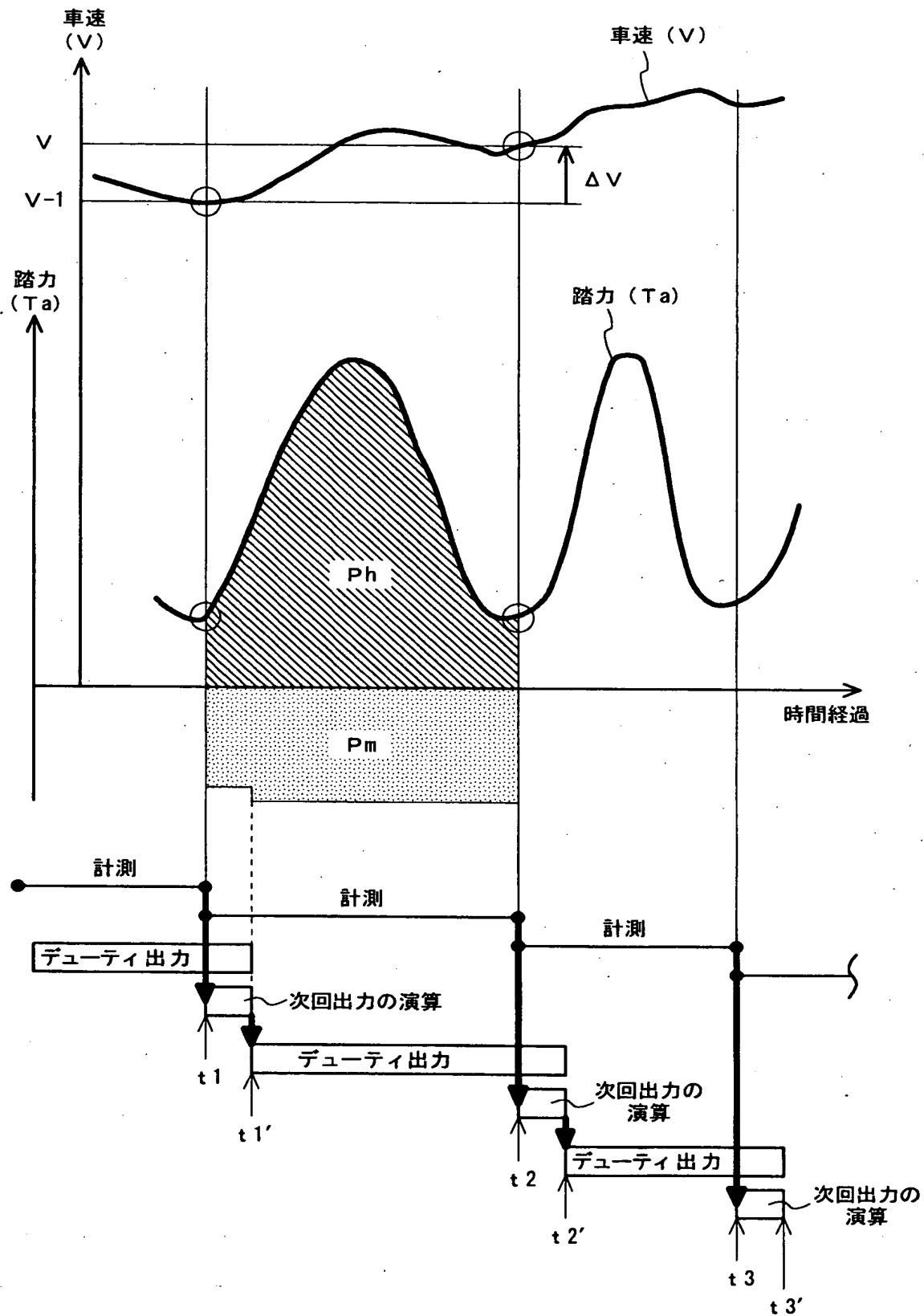
【図4】



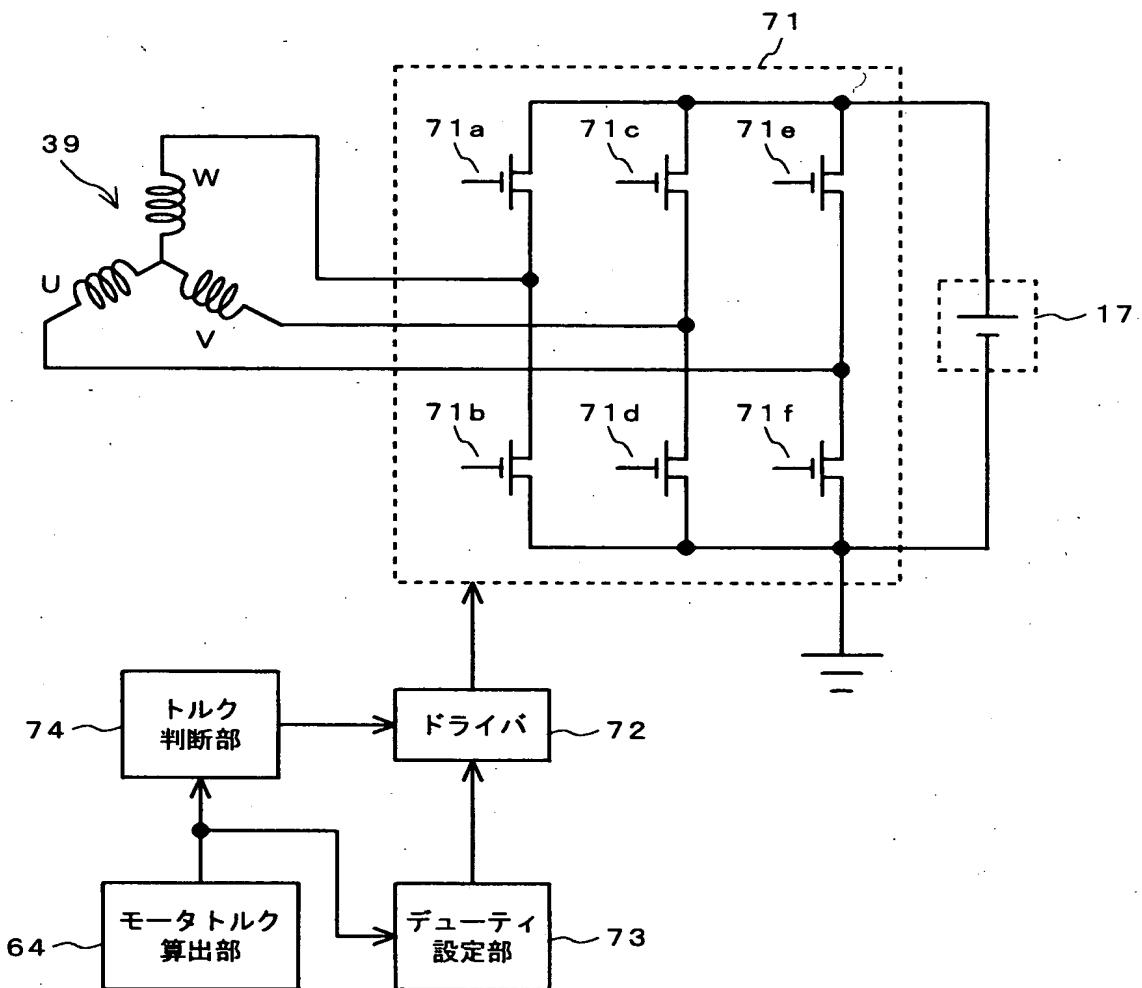
【図5】



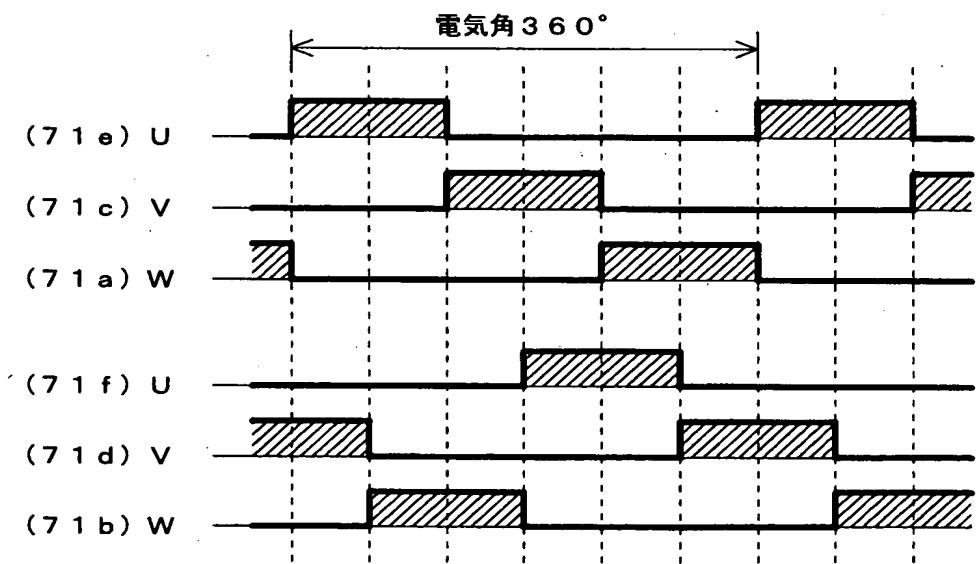
【図6】



【図7】

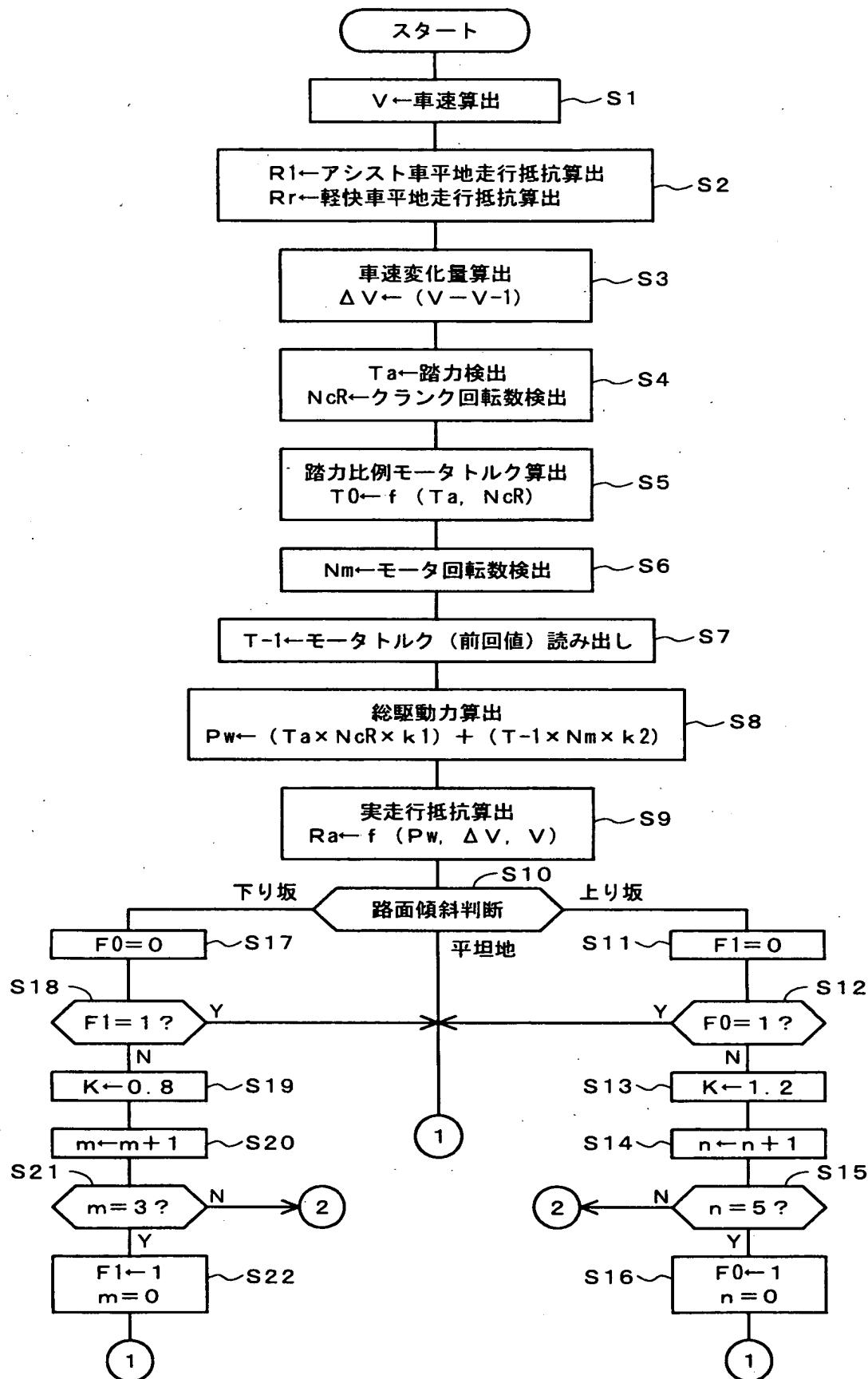


【図8】

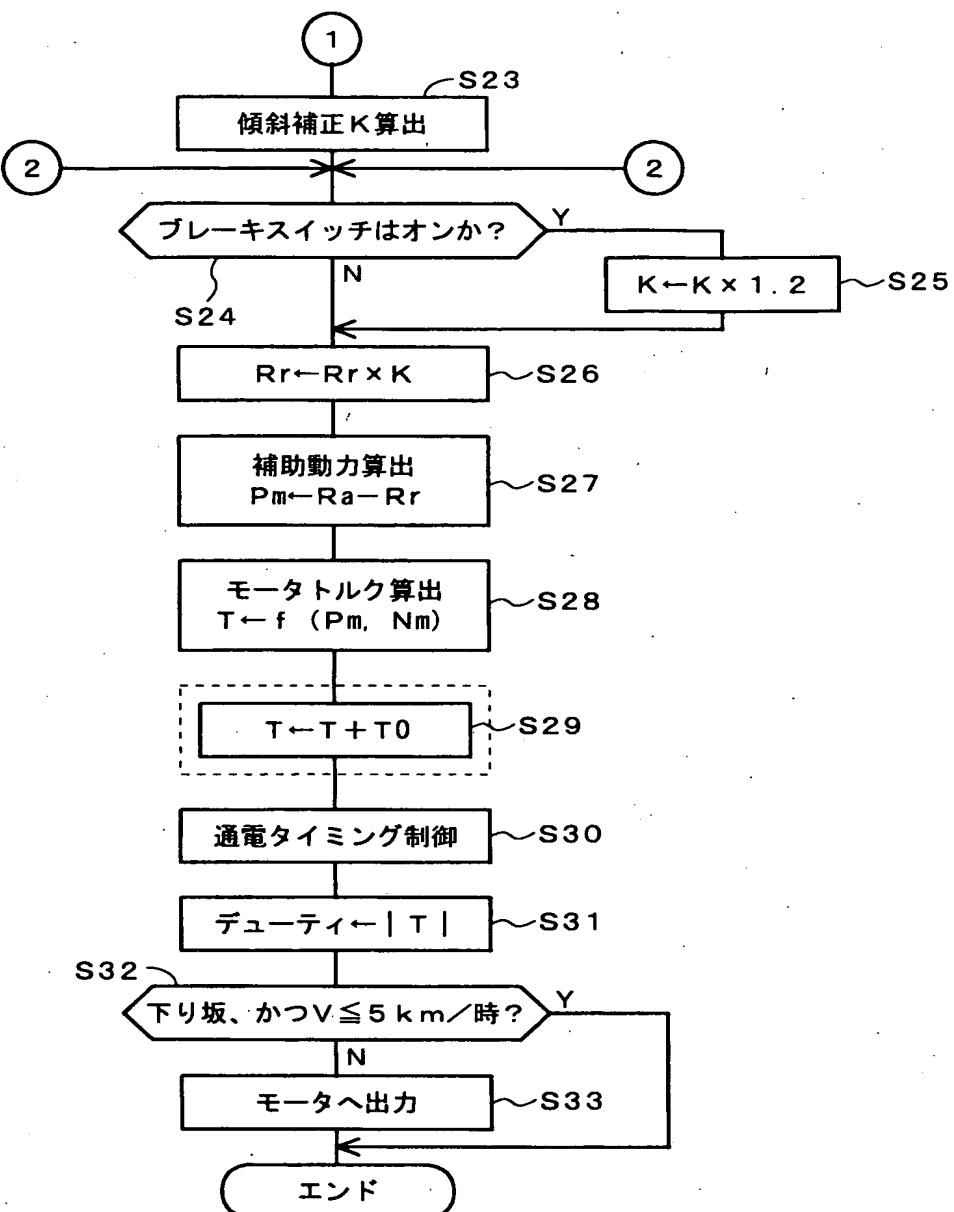


特2001-055399

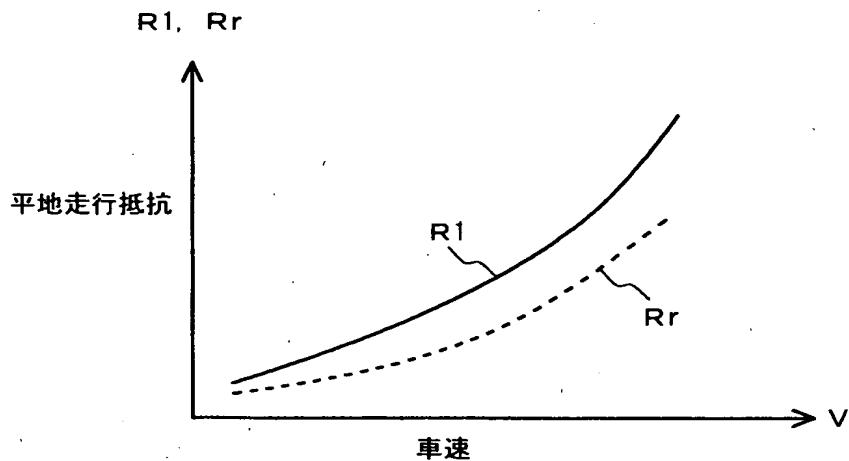
【図9】



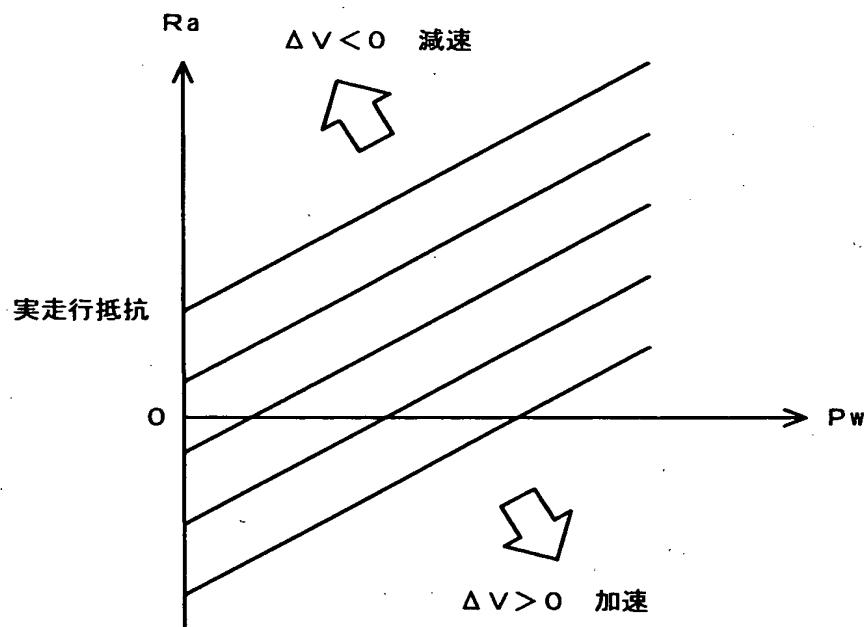
【図10】



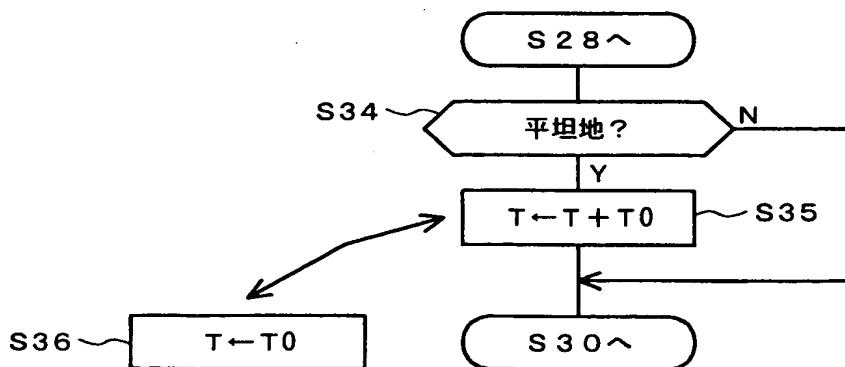
【図11】



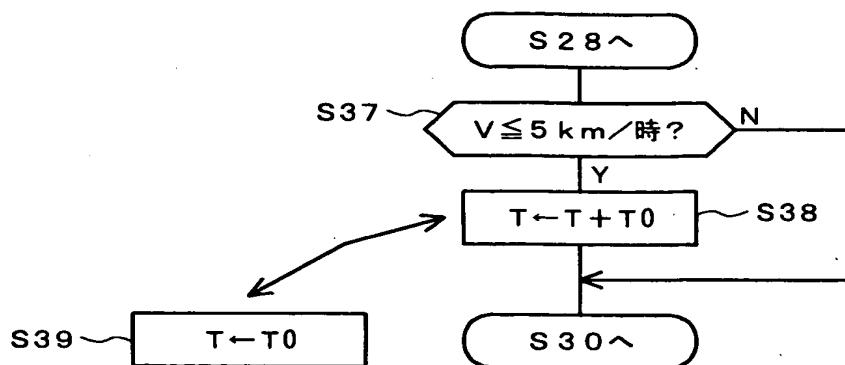
【図12】



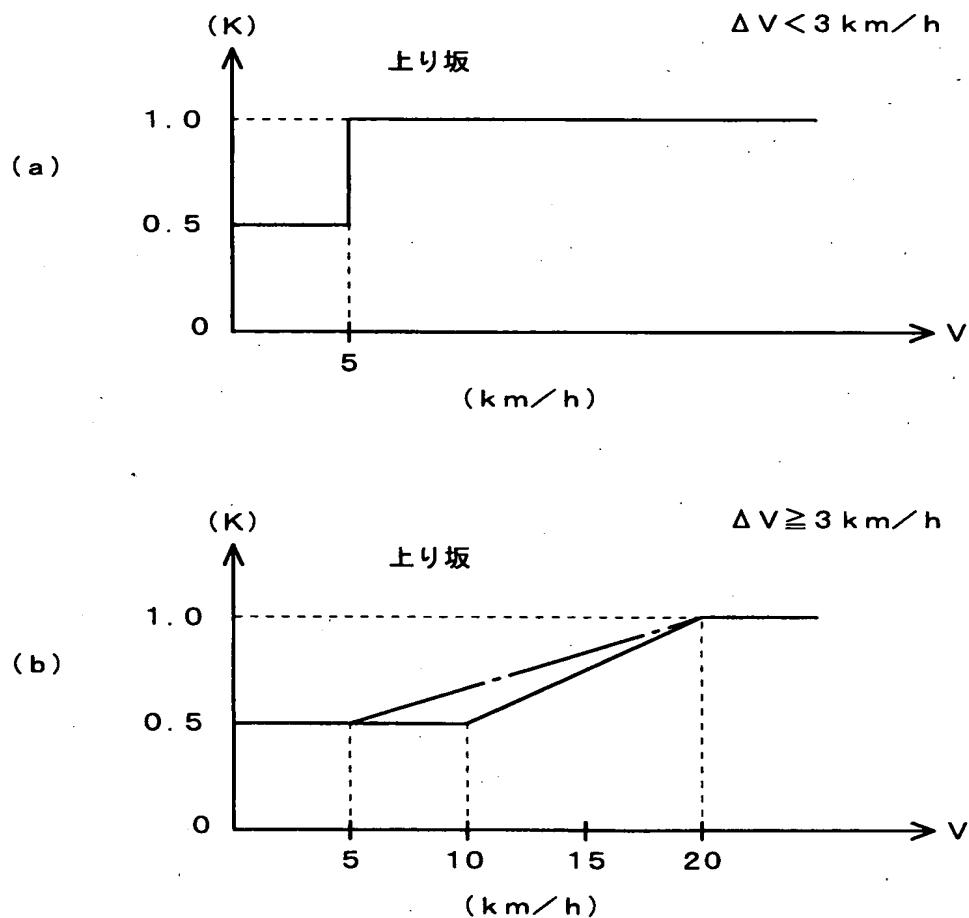
【図13】



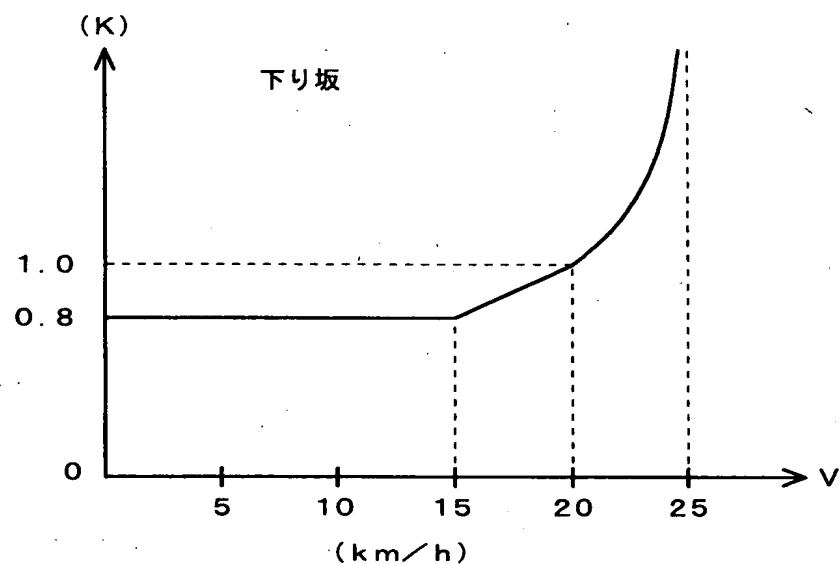
【図14】



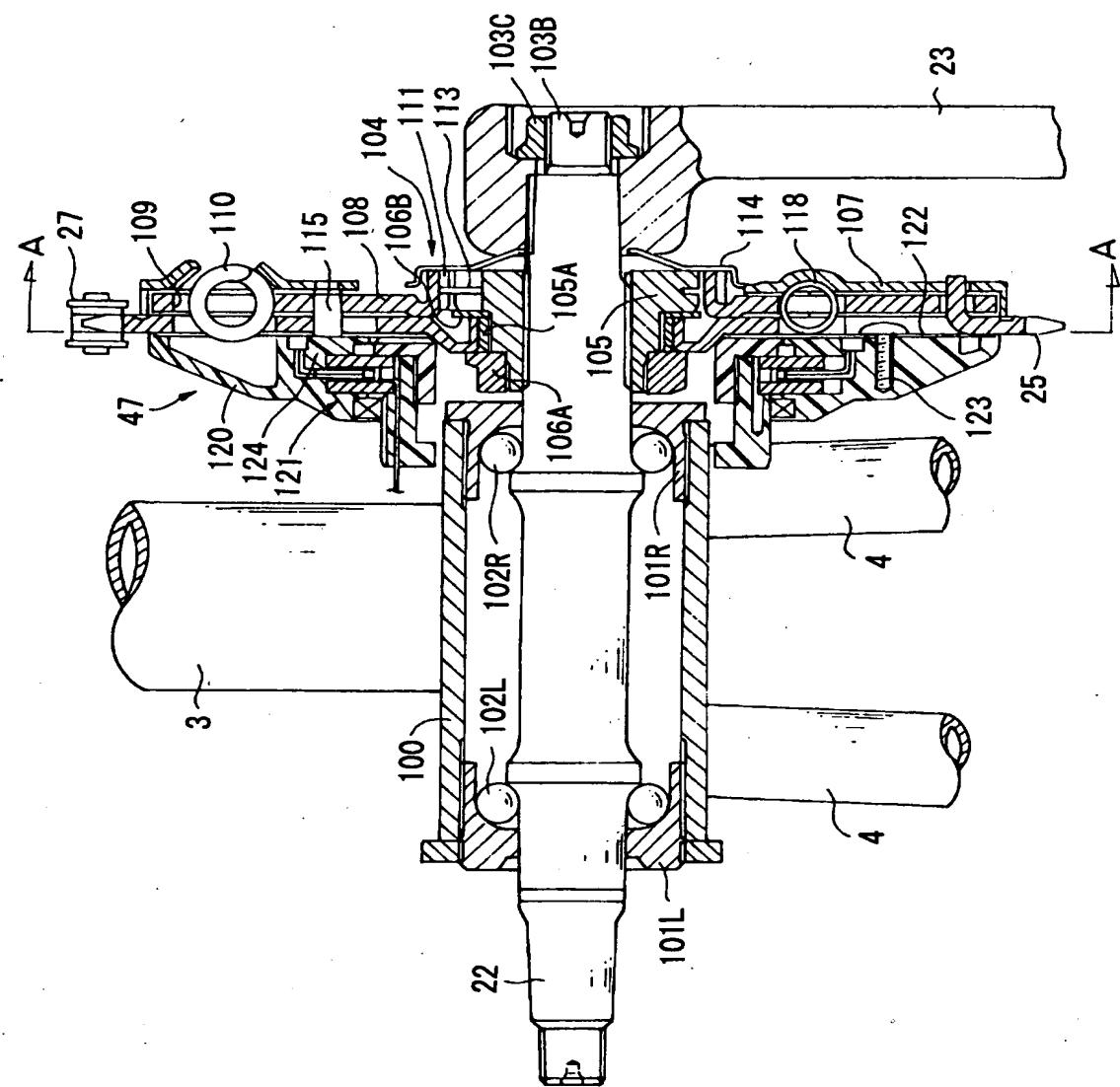
【図15】



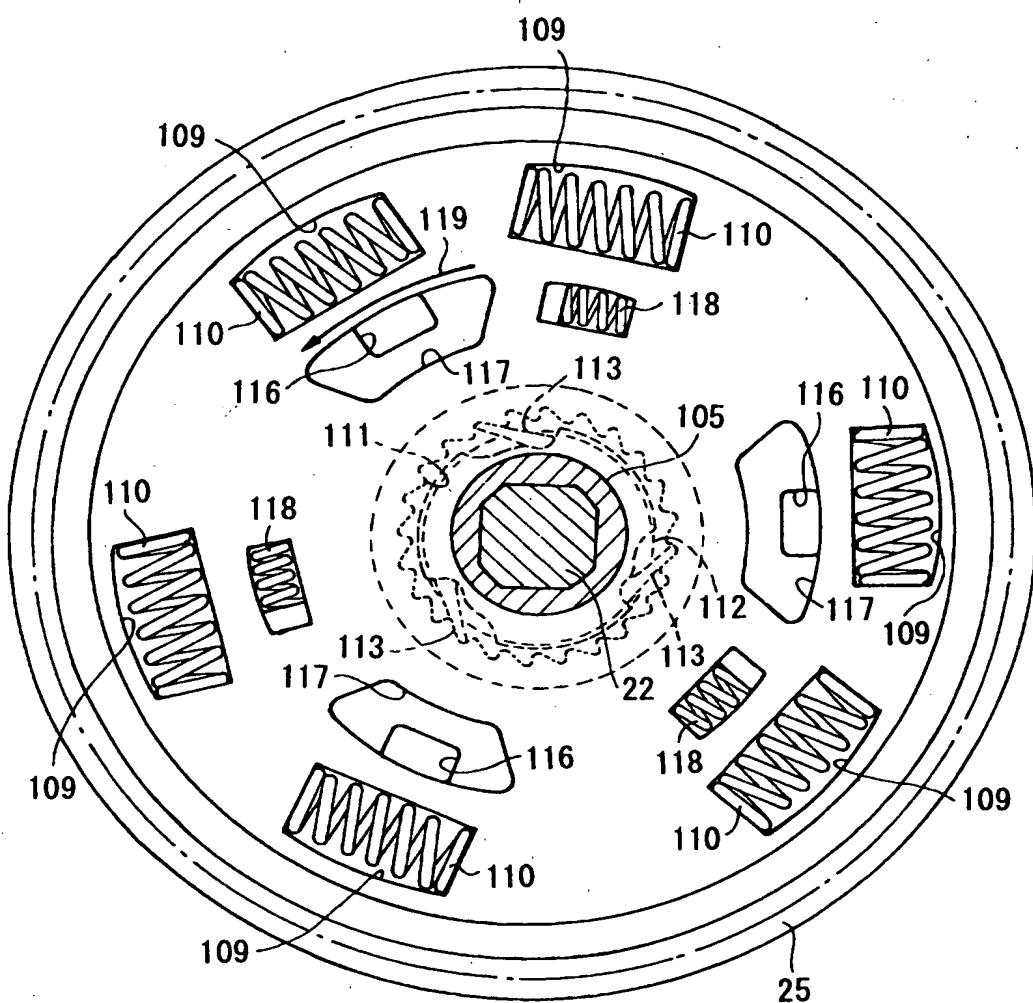
【図16】



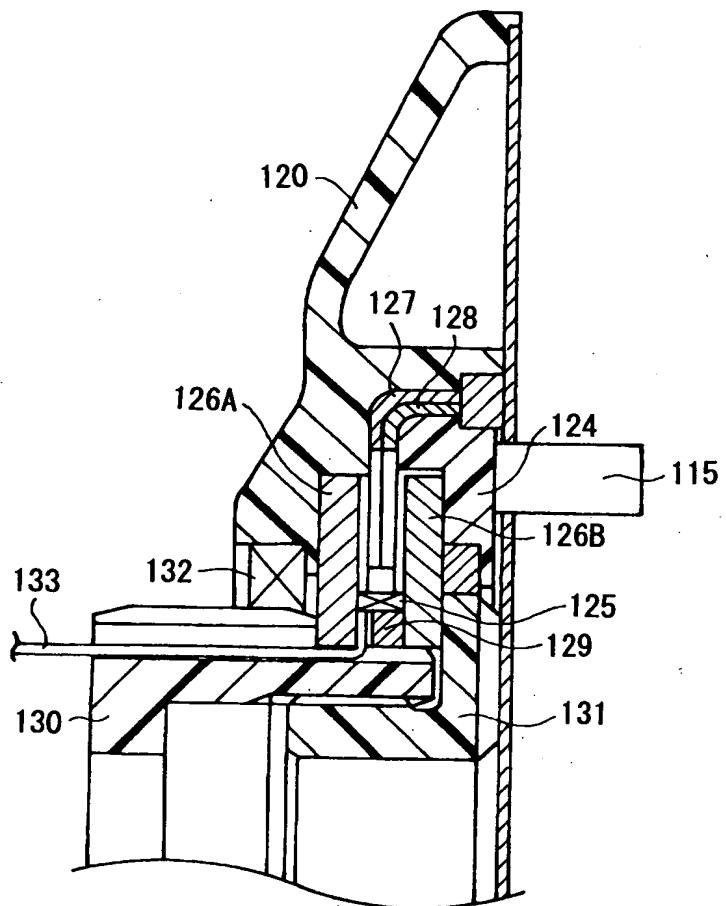
〔図17〕



【図18】



【図19】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 踏力の周期的な変動を排除して、路面に応じた適切な補助動力を発生させられるようにすること。

【解決手段】 踏力に基づく人力とモータ14による電動補助動力とが加算された総駆動力と車速の変化に基づいて走行抵抗算出部62で実走行抵抗を算出する。標準抵抗演算部60は車速とともにマップ検索して平坦部の標準走行抵抗を求める。補助動力算出部63では実走行抵抗Raと標準走行抵抗Rrとの差を補償することができる補助動力Pmを算出し、モータトルク算出部64ではこれをもとにモータトルクTを算出しモータ14に指示をする。この補助動力が付与されることにより、傾斜路面でも平坦地と同様の走行感覚で運転することができる。

【選択図】 図1

出願人履歴情報

識別番号 [000005326]

1. 変更年月日 1990年 9月 6日

[変更理由] 新規登録

住 所 東京都港区南青山二丁目1番1号

氏 名 本田技研工業株式会社